

О воздействии малого периодического возмущения на нелинейные системы, имеющие вращательные движения

А. Я. Гадюченко

Исследование существенно нелинейных систем, близких к точно интегрирующимся, проводилось в работах Ю. А. Митропольского [1], В. М. Волосова [2], Ф. Л. Черноусько [3]. В этих работах изучалось воздействие малой возмущающей силы на системы, имеющие колебательные или вращательные движения.

Н. Н. Моисеевым [4] указан метод нахождения приближенного решения дифференциального уравнения второго порядка

$$\frac{d^2x}{dt^2} + f(\tau, x) = \varepsilon F(t, x, \dot{x}) \quad (1)$$

в случае больших начальных энергий. В этом случае строятся периодические решения 2-го рода порождающего уравнения в виде ряда по отрицательным степеням корня из энергии. Возмущенная система приводится к системе в стандартной форме и усредняется. Методы исследования усредненной системы известны.

Отметим, что результаты [1—4] применимы для исследования систем, близких к консервативным.

Для исследования систем второго порядка вида

$$\frac{d^2x}{dt^2} + f(x, \dot{x}) = \varepsilon F(t) \quad (2)$$

требуется выяснить вопрос о возможных видах решений порождающего уравнения. В [5] приведены условия существования периодических решений 2-го рода порождающего уравнения системы (2).

В настоящей статье рассматривается вопрос построения периодических решений 2-го рода системы (2) при следующих предположениях: $f(x, \dot{x})$ — периодическая функция x периода T и аналитическая по x, \dot{x} ; $F(t)$ — периодическая функция с периодом, соизмеримым с T ; ε — малый параметр.

Предположим, что для порождающей системы

$$\frac{d^2x}{dt^2} + f(x, \dot{x}) = 0 \quad (3)$$

известно периодическое решение 2-го рода

$$x(t, \mu) = vt + \mu + \varphi(vt + \mu) = \psi + \varphi(\psi) = x(\psi), \quad (4)$$

где $\varphi(\psi)$ — периодическая функция. Тогда, очевидно,

$$x(t + \tau, \mu) = vt + v\tau + \mu + \varphi(vt + v\tau + \mu) = vt + \mu(\tau) + \varphi(vt + \mu(\tau))$$

является однопараметрическим семейством решений. При воздействии на систему периодической возмущающей силы, однопараметрическое семейство невозмущенной системы порождает некоторое решение. Это решение ищем в виде

$$x = x(\psi), \quad (5)$$

причем ψ рассматриваем как новую искомую функцию, вводимую вместо x .

Дифференцируя (5) и подставляя результат в (2), получим уравнение для искомой функции ψ :

$$x'_\psi \frac{d^2\psi}{dt^2} + x''_{\psi\psi} \left(\frac{d\psi}{dt}\right)^2 + f\left(x, x'_\psi \frac{d\psi}{dt}\right) = \varepsilon F(t). \quad (6)$$

Учитывая тождество

$$v^2 x''_{\psi\psi} + f(x, vx'_\psi) = 0, \quad (7)$$

уравнение (6) приводим к следующему уравнению

$$x'_\psi \frac{d^2\psi}{dt^2} + x''_{\psi\psi} \left[\left(\frac{d\psi}{dt} \right)^2 - v^2 \right] + f \left(x, x'_\psi \frac{d\psi}{dt} \right) - f(x, vx'_\psi) = \varepsilon F(t). \quad (8)$$

Для нахождения периодического решения 2-го рода системы (2) искомым функцию ψ находим из уравнения

$$\frac{d\psi}{dt} = v + \varepsilon z(t, \mu), \quad (9)$$

где $z(t, \mu)$ — периодическая функция. Для определения $z(t, \mu)$, подставив (9) в (8), получим следующее уравнение первого порядка

$$x'_\psi \frac{dz}{dt} + (2vx''_{\psi\psi} + f'_x x'_\psi) z = F(t) - \varepsilon \left(x''_{\psi\psi} + \frac{1}{2} f''_{xx} x'^2_\psi \right) z^2 - \varepsilon^2 \dots \quad (10)$$

При выполнении условия $\bar{z} = 0$ (\bar{z} — интегральное среднее функции $z(t, \mu)$ за период) для нахождения ψ с точностью до порядка ε мы можем пренебречь в уравнении (10) членами порядка ε , при этом погрешность в определении $\frac{d\psi}{dt}$ приводит к ошибке порядка ε^2 , и на интервале времени $t \sim \frac{1}{\varepsilon}$ погрешность в определении ψ будет величиной порядка ε .

Поэтому, при выполнении условия

$$\overline{z(t, \mu)} = 0, \quad (11)$$

для нахождения ψ с точностью до величин порядка ε $z(t, \mu)$ находим из уравнения (10), в котором пренебрегаем членами порядка ε , т. е. из уравнения

$$\frac{dz}{dt} + p(t, \mu) z = q(t, \mu), \quad (12)$$

где

$$p(t, \mu) = \frac{2vx''_{\psi\psi} + f'_x x'_\psi}{x'_\psi},$$

$$q(t, \mu) = \frac{F(t)}{x'_\psi}$$

— непрерывные периодические функции (в силу свойств вращательных движений [5]), в которых полагаем, не уменьшая порядка точности по ε , $\psi = vt + \mu$. Уравнение (12) имеет периодическое решение при выполнении условия

$$\overline{p(t, \mu)} \neq 0;$$

если же

$$\overline{p(t, \mu)} = 0,$$

то периодическое решение уравнения (12) существует при выполнении условия

$$\int_0^T q(t, \mu) e^{\int_0^t p(t, \mu) dt} dt = 0.$$

Периодическое решение $z(t, \mu)$ уравнения (12) зависит от параметра μ . Поэтому условие (11) можно рассматривать как уравнение с неизвестным μ . Корни уравнения (11) определяют те значения параметра μ , при которых существует периодическое решение уравнения (12) с равным нулю средним значением. Поэтому, если уравнение (11) имеет хотя бы один действительный корень, то в первом приближении получаем следующее выражение для ψ :

$$\psi = vt + \mu + \varepsilon \int_{\tau}^t z(t, \mu) dt. \quad (13)$$

Таким образом, исходя из первого приближения видим, что *однопараметрическое семейство вращательных движений невозмущенной системы порождает вращательное движение возмущенной системы с тем же числом вращений, если существуют действительные корни уравнения (11)*.

Для нахождения ψ с точностью до величин порядка ε^m на интервале времени $t \sim \frac{1}{\varepsilon} z(t, \mu)$ находим из уравнения (10), в котором сохраняются члены до порядка ε^{m-1} включительно, записываемого в виде

$$\frac{dz}{dt} + p(t, \mu) z = q(t, \mu) + \varepsilon q_1(t, z, \int z dt, \mu, \varepsilon), \quad (14)$$

при выполнении условия

$$\overline{z(t, \mu)} = 0. \quad (15)$$

Покажем, что уравнение (14) имеет периодическое решение. Для этого произведем ряд замен. Заменой

$$z = e^{-\int_{\tau}^t \tilde{p}(t, \mu) dt} z_1, \quad (16)$$

где

$$\tilde{p}(t, \mu) = p(t, \mu) - \overline{p(t, \mu)}, \quad \overline{p(t, \mu)} = \frac{1}{T} \int_0^T p(t, \mu) dt,$$

уравнение (14) сводится к уравнению

$$\frac{dz_1}{dt} + \overline{p} z_1 = q(t, \mu) e^{\int_{\tau}^t \tilde{p} dt} + \varepsilon q_2(t, e^{-\int_{\tau}^t \tilde{p} dt} z_1, \int e^{-\int_{\tau}^t \tilde{p} dt} z_1 dt, \mu, \varepsilon) \quad (17)$$

и затем заменой

$$z_1 = u + v, \quad (18)$$

где $u(t, \mu)$ — периодическое решение уравнения

$$\frac{du}{dt} + \overline{p} u = q(t, \mu) e^{\int_{\tau}^t \tilde{p} dt}, \quad (19)$$

к уравнению

$$\frac{dv}{dt} + \overline{p} v = \varepsilon q_2(t, u, v, \int e^{-\int_{\tau}^t \tilde{p} dt} v dt, \mu, \varepsilon). \quad (20)$$

Так как при $\varepsilon = 0$ тривиальное решение уравнения (20) асимптотически устойчиво для $\overline{p} > 0$, то при малых ε оно имеет периодическое решение [6].

Таким образом, вопрос существования периодических решений 2-го рода системы (2) с числом вращения невозмущенной системы (3) сводится к вопросу существования действительных корней уравнения (15).

На основании указанного выше процесс построения периодического решения 2-го рода системы (2) сводится к нахождению периодического решения 2-го рода невозмущенной системы (3), нахождению решений уравнений (19), (20) и решения уравнения (15).

Пример. В [5] для маятника с линейным трением и постоянным вращающим моментом установлено существование вращательного движения при определенных соотношениях между параметрами системы и начальными условиями. Уравнение движения такого маятника при воздействии на него внешней силы $\varepsilon E \sin \omega t$ имеет вид

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \lambda \frac{dx}{dt} + \sin x = \beta + \varepsilon E \sin \omega t, \quad (21)$$

где $\lambda, \beta, E, \varepsilon$ — постоянные, $\varepsilon \ll 1$. Однопараметрическое семейство вращательных движений невозмущенной системы находится в виде

$$x = vt + \mu + \sum_{n=1}^{\infty} a_n \sin n(vt + \mu). \quad (22)$$

Для возмущенной системы ψ определяется с точностью до ε из соотношения

$$\psi = vt + \mu + \varepsilon \int_{\tau}^t z(t, \mu) dt, \quad (23)$$

где

$$z(t, \mu) = E \left[1 - \sum_{n=1}^{\infty} b_n \cos n(vt + \mu) \right] \times \sum_{n=-\infty}^{\infty} [c_n \sin (\omega + nv)t + d_n \cos (\omega + nv)t];$$

значения b_n, c_n, d_n приведены ниже.

$$b_n = 2na_n$$

$$c_{-n} = \frac{na_n}{2} \frac{1}{\lambda^2 + (\omega - nv)^2} [\lambda \cos n\mu - (\omega - nv) \sin n\mu]$$

$$c_0 = \frac{\lambda}{\lambda^2 + \omega^2}$$

$$c_n = \frac{na_n}{2} \frac{1}{\lambda^2 + (\omega + nv)^2} [\lambda \cos n\mu + (\omega + nv) \sin n\mu]$$

$$d_{-n} = \frac{na_n}{2} \frac{1}{\lambda^2 + (\omega - nv)^2} [\lambda \sin n\mu + (\omega - nv) \cos n\mu]$$

$$d_0 = -\frac{\omega}{\lambda^2 + \omega^2}$$

$$d_n = \frac{na_n}{2} \frac{1}{\lambda^2 + (\omega + nv)^2} [\lambda \sin n\mu - (\omega + nv) \cos n\mu]$$

$$n = 1, 2, 3, \dots$$

При $\omega = 2\nu$ условие (11) записывается в виде следующего уравнения

$$\frac{a_1^2}{\lambda^2 + \nu^2} [\lambda \sin \mu + \nu \cos \mu] \cos \mu + \frac{a_2}{\lambda} \sin 2\mu = 0, \quad (24)$$

имеющего решения

$$\mu_1 = 2\pi n \pm \frac{\pi}{2},$$

$$\mu_2 = \pi n - \operatorname{arctg} \frac{\lambda v a_1^2}{(a_1^2 + 2a_2) \lambda^2 + 2a_2 v^2} \quad n = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$$

Следовательно, решение системы (21), характеризующее вращательное движение маятника с линейным трением и постоянным вращающим моментом под действием малого периодического возмущения, запишется в виде

$$x = vt + \mu^* + \varepsilon \int_{\tau}^t z(t, \mu^*) dt + \sum_{n=1}^{\infty} a_n \sin n \left(vt + \mu^* + \varepsilon \int_{\tau}^t z(t, \mu^*) dt \right),$$

где μ^* решение уравнения (24).

ЛИТЕРАТУРА

1. Ю. А. Митропольский, Проблемы асимптотической теории нестационарных колебаний, изд-во «Наука», М., 1964.
2. В. М. Волосов, Усреднение некоторых возмущенных движений, ДАН СССР, т. 133, № 2, 1960.
3. Ф. Л. Черноушко, О резонансе в существенно нелинейной системе, Ж. выч. матем. и матем. физ., т. 3, № 1, 1963.
4. Н. Н. Моисеев, Асимптотика быстрых вращений, Ж. выч. матем. и матем. физ., т. 3, № 1, 1963.
5. А. Я. Гадюченко, А. М. Самойленко, О вращательных движениях автономных систем второго порядка, Респ. межведомств. сб. «Математическая физика», изд-во «Наукова думка», К., 1967.
6. Э. А. Коддингтон, Н. Левинсон, Теория обыкновенных дифференциальных уравнений, ИЛ, М., 1958.

Поступила 5.VII 1966 г.

Ин-т матем. АН УССР, Киев